

# Inteligência Artificial

---

Fabício Olivetti de França

07 de Junho de 2018



1. Busca Informada
2. Heurísticas
3. Busca com Heurística
4. Exercícios

# Busca Informada

---

Definição de um problema:

- Conjunto de estados
- Conjunto de ações
- Função de transição
- Função de custo
- Estado inicial e estado objetivo

## Árvore de Busca:

- Nós representam os possíveis estados.
- Arestas representam transições de estado.
- Um caminho em uma árvore (da raiz ao nó folha) representa uma solução.

# Recapitulando

Algoritmos de busca constroem sistematicamente a árvore de busca.

Diferenciam pela ordem que constroem os nós.

Algoritmo ótimo: encontra a solução com o menor custo.

Explora as opções sem nenhuma informação de onde está o objetivo.

Expande caminhos ruins desnecessariamente.

## Exemplo de Problemas

Vamos ilustrar alguns problemas fictícios e reais para entendermos melhor os conceitos da aula de hoje.

# 8-Puzzle

7	2	4
5		6
8	3	1

Start State

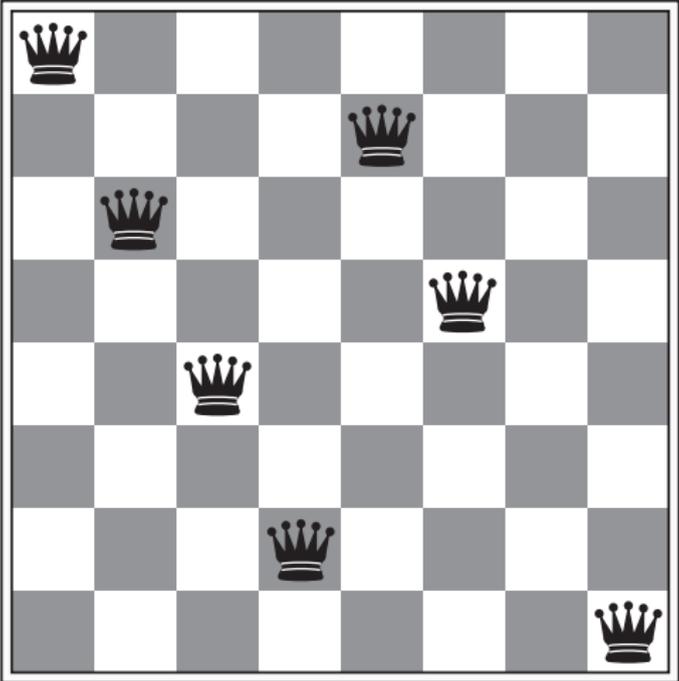
	1	2
3	4	5
6	7	8

Goal State

## 8-Puzzle

- **Estados:** uma matriz  $3 \times 3$  cada posição contendo um número de 0 a 8, sendo o valor 0 um espaço vazio.
- **Estado inicial:** qualquer um dos estados.
- **Objetivo:** Reordenar os valores na ordem de 0 a 8 dentro da matriz.
- **Ações:** Esquerda, Direita, Cima, Baixo (ou um subconjunto desse).
- **Transição:** Dado um estado  $s$  e uma ação  $a$ , efetua-se a troca do valor 0 com o valor vizinho na direção de  $a$ .
- **Custo:** Cada movimento tem custo 1.

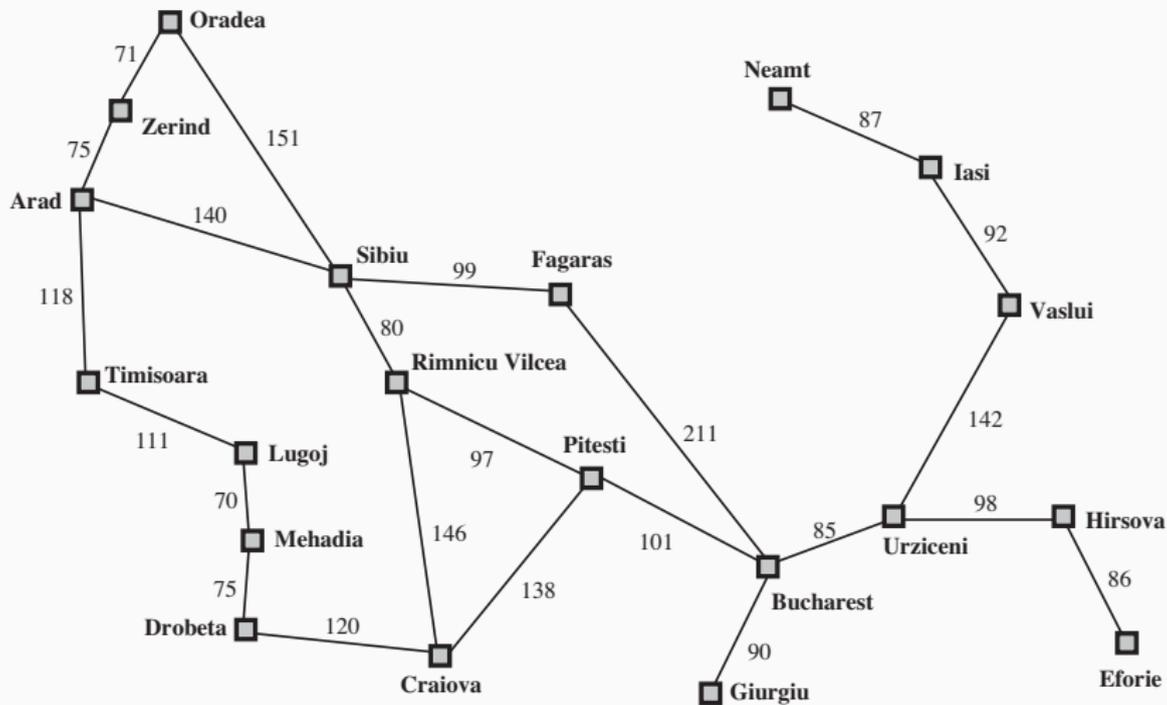
# 8 Rainhas



## 8 rainhas

- **Estados:** um arranjo das 8 rainhas no tabuleiro de xadrez, cada uma em uma fileira.
- **Estado inicial:** qualquer um dos estados.
- **Objetivo:** posicionar as rainhas de tal forma que nenhuma é atacada.
- **Ações:** adicionar uma rainha em uma posição.
- **Transição:** dado um estado  $s$  e uma ação  $a$ , insere a rainha na posição definida em  $a$ .
- **Custo:** quantidade de rainhas sendo atacadas.

# Menor rota



- **Estados:** local atual.
- **Estado inicial:** ponto de partida da rota.
- **Objetivo:** destino final da rota.
- **Ações:** escolher um estado que possui ligação com o atual.
- **Transição:** dado o estado atual  $s$ , seguir para o estado  $s'$  definido em  $a$  caso seja vizinho de  $s$ .
- **Custo:** custo de sair de  $s$  e chegar em  $s'$ .

Na Busca informada o agente faz decisões informadas sobre o caminho mais interessante para continuar a busca.

Para isso utilizamos heurísticas de forma a estimar qual o melhor caminho até o objetivo.

# Heurísticas

---

Do grego, *heuriskō*, significa *encontrar, descobrir (eureka!!)*.

Na área de busca e otimização é um método que tem o objetivo de encontrar uma solução para um problema sem garantias teóricas de otimalidade.

Tenta satisfazer um objetivo imediato e intermediário.

Em problemas de busca é modelado em forma de uma função  $h(n)$  que estima o custo do melhor caminho entre o estado descrito pelo nó  $n$  até o objetivo.

Para o problema do 8 puzzle podemos considerar uma função heurística que soma a a distância entre cada número e sua posição correta.

Para o problema das 8 rainhas, podemos utilizar a quantidade de quadrados não atacados por nenhuma rainha.

Para o problema da rota, uma heurística razoável seria a distância em linha reta da posição atual até o destino.

Veja que embora essas funções não garantem que o caminho a ser seguido é o melhor, eles trazem uma intuição sobre os melhores candidatos.

# Busca com Heurística

---

Também conhecida como **Best-first search** e **Greedy search**.  
Expande o nó que minimiza o custo estimado pela função heurística.

---

```
1 def buscaGulosa(nos, h):
2     no = argmin(nos, h)
3     sl = [resultado(no, a) for a in acoes(no)]
4     if any(atingiuObj(s) for s in sl):
5         return filter(atingiuObj, sl)[0]
6     nos = nos.remove(no) + sl
7
8     if empty(nos):
9         return Falha
10
11 return buscaGulosa(nos, h)
```

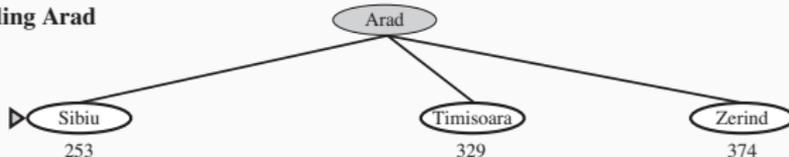
---

# Busca Gulosa

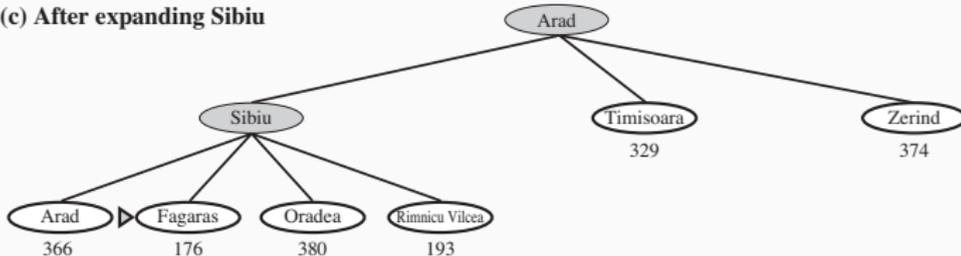
(a) The initial state



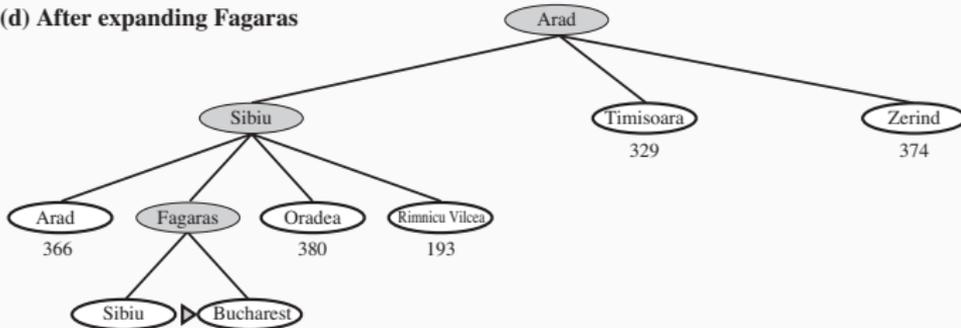
(b) After expanding Arad



(c) After expanding Sibiu



(d) After expanding Fagaras



Outra estratégia **best-first** é conhecida como  $A^*$ , ou **A-estrela**.

A ideia é a mesma da busca gulosa, porém a escolha do nó a expandir agora é definida pela função:

$$f(n) = g(n) + h(n)$$

Sendo  $g(n)$  o custo do estado inicial até o nó  $n$ .

Dessa forma levamos em conta não apenas o custo para chegar até o objetivo, mas também o que gastamos até então.

Esse algoritmo pode garantir otimalidade em certas condições.

---

```
1 def buscaAStar(nos, g, h):
2     no = argmin(nos, g, h)
3     sl = [resultado(no, a) for a in acoes(no)]
4     if any(atingiuObj(s) for s in sl):
5         return filter(atingiuObj, sl)[0]
6     nos = nos.remove(no) + sl
7
8     if empty(nos):
9         return Falha
10
11 return buscaAStar(nos, h)
```

---

Uma heurística é dita **admissível** se ela nunca superestima o custo  $h(n)$  de atingir o objetivo a partir do nó  $n$ . Ela é otimista!

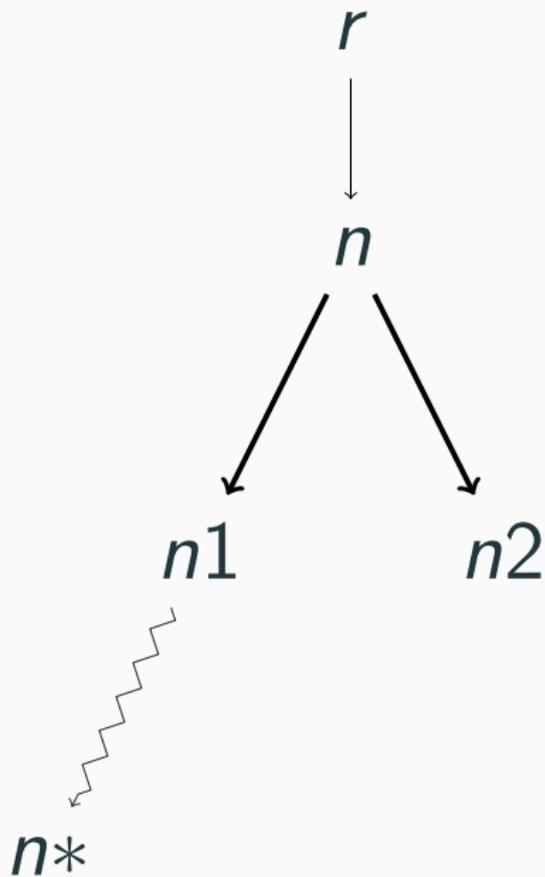
$$g(n) + h(n) \leq g(n^*)$$

Por consequência, dado um  $h(n)$  admissível,  $f(n) = g(n) + h(n)$  também é admissível.

A heurística do caminho mais curto é admissível pois é impossível termos uma distância menor que uma linha reta entre dois pontos.

Dado uma heurística  $h(n)$  admissível, temos a garantia de otimalidade no algoritmo A\*.

Partindo de um nó  $n$ , suponha que o conjunto atual de nós a serem explorados é  $\{n1, n2\}$  e que o caminho de  $n1$  leva ao objetivo  $n^*$  e que  $g(n1) < g(n2)$  (eventualmente isso será verdade, ou então  $n1$  não leva ao ótimo).



Lembrando que  $f(n1) = g(n1) + h(n1) \leq g(n^*)$  e  $f(n^*) = g(n^*)$   
temos que

$$f(n1) \leq f(n^*)$$

Sendo muito otimista, temos  $h(n) = 0$  para todo  $n$ . Com isso temos que  $f(n^*) < f(n_2)$ , pois  $n^*$  é ótimo.

Logo,  $f(n_1) \leq f(n^*) < f(n_2)$ .

Note que embora possamos dizer que o algoritmo A\* é ótimo, não significa que ele consegue encontrar a resposta em um tempo hábil.

O espaço de busca da fronteira a ser explorada ainda cresce exponencialmente com o tamanho da melhor solução.

Quanto mais próximo é  $h(n)$  do valor de custo real, mais rapidamente a solução poderá ser obtida.

## 8 puzzle

Dada as duas heurísticas abaixo, elas são admissíveis?

- 1)  $h_1$  = número de valores fora de sua posição correta
- 2)  $h_2$  = a soma das distância de cada valor para sua posição correta.

## Criando uma heurística

Uma forma de pensar em uma heurística é tentar criar heurísticas para *relaxações* do problema principal. Por exemplo:

- 1) Se cada movimento do 8 puzzle puder ser a troca dos valores de quaisquer duas posições, a função  $h1$  é ótima.
- 2) Se cada movimento puder ser a troca de quaisquer dois valores adjacentes (e não apenas o 0), chegamos em  $h2$ .

## Criando uma heurística

Quanto mais próximo um problema relaxado for do problema real, melhor será nossa heurística.

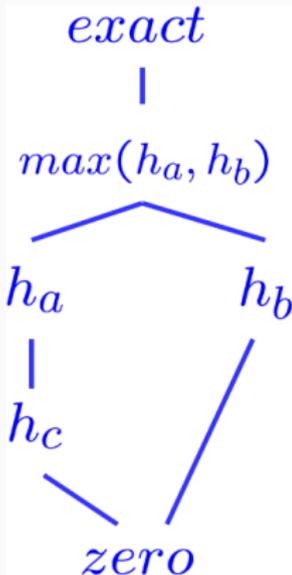
Dizemos que uma heurística  $h_2$  domina a heurística  $h_1$  se  $h_2(n) \geq h_1(n)$  para qualquer nó  $n$ .

Se tivermos  $m$  heurísticas sem relação de dominância entre elas, podemos definir uma heurística  $h$ :

$$h(n) = \max\{h_1(n), h_2(n), \dots, h_m(n)\}$$

## Criando uma heurística

Podemos pensar no conjunto de heurísticas admissíveis para um problema como o seguinte reticulado:



Sendo a heurística exata o valor exato do custo ao seguir por  $n$  e a heurística **zero** uma função  $h(n) = 0$ .

# Exercícios

---

Aplique o algoritmo  $A^*$  no problema 8 puzzle partindo do estado abaixo utilizando  $h1$  e  $h2$ . Compare os resultados:

7	2	4
5	0	6
8	3	1

## Exercício

Aplique a Busca em Largura e a Busca Gulosa no problema 8 puzzle iniciando do estado abaixo. Compare os resultados!

7	2	4
5	0	6
8	3	1

Aplicando a heurística  $h(n) = \max\{h1(n), h2(n)\}$  no problema 8 puzzle, obtemos algum ganho?

7	2	4
5	0	6
8	3	1